

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載  
 【部門区分】第 7 部門第 4 区分  
 【発行日】平成 28 年 3 月 3 日 (2016.3.3)

【公開番号】特開 2015-80302 (P2015-80302A)  
 【公開日】平成 27 年 4 月 23 日 (2015.4.23)  
 【年通号数】公開・登録公報 2015-027  
 【出願番号】特願 2013-214931 (P2013-214931)  
 【国際特許分類】

H 0 2 J 50/00 (2016.01)

H 0 2 J 7/00 (2006.01)

【F I】

H 0 2 J 17/00 B

H 0 2 J 17/00 X

H 0 2 J 7/00 3 0 1 D

【手続補正書】  
 【提出日】平成 28 年 1 月 14 日 (2016.1.14)  
 【手続補正 1】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 0 9 1  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 0 9 1】

図 10 は、給電開始時における受電装置 20R の動作のフローチャートを表すものである。この受電装置 20R では、本実施の形態に係る受電装置 20 と同様に、ステップ S 11 ~ S 14 により、整流回路 25 の出力電圧  $V_{rect}$  を目標電圧  $V_{target1}$  に近づける。そして、ステップ S 11 において、電圧  $V_{rect}$  が目標電圧  $V_{target1}$  に近い場合には、受電制御部 28R は、負荷接続部 27 を接続状態にする（ステップ S 18）。すなわち、本実施の形態に係る受電装置 20 では、ステップ S 11 において、電圧  $V_{rect}$  が目標電圧  $V_{target1}$  に近い（ $V_{rect} > V_{target1}$ ）場合には、次にステップ S 15 ~ S 17 において、電力信号  $S_p2$  の周波数  $f_p$  などに基づいて動作を行うようにしたが、本比較例に係る受電装置 20R では、このステップ S 15 ~ S 17 を行わずに負荷接続部 27 を接続状態にするものである。

【手続補正 2】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 1 2 3  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 1 2 3】

ステップ S 32 において、電圧  $V_{rect0}$  が電圧しきい値  $V_{th}$  よりも低い場合には、受電制御部 48 は、目標電圧  $V_{target1}$  を電圧  $V_{low}$  に設定する（ステップ S 33）。また、ステップ S 32 において、電圧  $V_{rect0}$  が電圧しきい値  $V_{th}$  以上である場合には、受電制御部 48 は、目標電圧  $V_{target1}$  を電圧  $V_{high}$  に設定する（ステップ S 34）。

【手続補正 3】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 1 2 5  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 1 2 5】

その後、この受電装置 4 0 では、第 1 の実施の形態に係る受電装置 2 0 と同様に、ステップ S 1 1 ~ S 1 4 により、整流回路 2 5 の出力電圧  $V_{rect}$  を目標電圧  $V_{target1}$  (電圧  $V_{low}$  または電圧  $V_{high}$ ) に近づける。そして、ステップ S 1 1 において、電圧  $V_{rect}$  が目標電圧  $V_{target1}$  に近い場合には、受電制御部 4 8 は、負荷接続部 2 7 を接続状態にする (ステップ S 1 8 )。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 2 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 2 9】

また、受電装置 4 0 では、目標電圧  $V_{target1}$  を選択可能に構成したので、様々な仕様の給電装置から電力の供給を受けることができ、給電装置の互換性を高めることができる。具体的には、仮に、電圧  $V_{rect0}$  に応じて目標電圧  $V_{target1}$  を設定せずに、目標電圧  $V_{target1}$  を高い電圧  $V_{high}$  に一律に設定した場合には、大きな電圧振幅  $A_p$  の電力信号  $S_{p1}$  を生成することができない給電装置 3 0 を用いることができないおそれがある。そのような給電装置 3 0 が電力信号  $S_{p1}$  の電圧振幅  $A_p$  を最大に設定しても、受電装置 4 0 において電圧  $V_{rect}$  が電圧  $V_{high}$  に到達しないおそれがあるからである。一方、受電装置 4 0 では、目標電圧  $V_{target1}$  を選択可能に構成したので、起動直後の電圧  $V_{rect}$  (電圧  $V_{rect0}$ ) が低い場合には、目標電圧  $V_{target1}$  を低い電圧  $V_{low}$  に設定することができるため、様々な仕様の給電装置から電力の供給を受けることができ、給電装置の互換性を高めることができる。